

504P0571W000

(19)日本国特許庁 (JP)

(12)公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開2003-8935

(P 2 0 0 3 - 8 9 3 5 A)

(43)公開日 平成15年1月10日(2003.1.10)

(51) Int. Cl.⁷
 H04N 5/20
 G06T 5/00
 5/20
 H04N 1/407

識別記号

100

F I
 H04N 5/20
 G06T 5/00
 5/20
 H04N 1/40

テマコード (参考)
 5B057
 5C021
 C 5C077
 E

審査請求 未請求 請求項の数16 O L (全18頁)

(21)出願番号

特願2001-187146 (P 2001-187146)

(22)出願日

平成13年6月20日 (2001.6.20)

(71)出願人 000002185

ソニー株式会社

東京都品川区北品川6丁目7番35号

(72)発明者 緒形 昌美

東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ
ー株式会社内

(72)発明者 上田 和彦

東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ
ー株式会社内

(74)代理人 100098785

弁理士 藤島 洋一郎

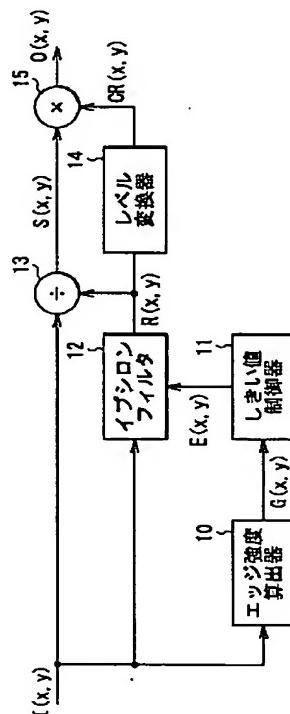
最終頁に続く

(54)【発明の名称】画像処理方法および装置

(57)【要約】

【課題】イプシロンフィルタを用いて、複数の異なる照明が存在する場合にも、それらの境界を適切に抽出することを可能とし、不自然な画像パターンの発生を抑えて、主観的に好ましいダイナミックレンジの圧縮を実現する。

【解決手段】入力画像上の各位置ごとにエッジ強度G(x, y)を算出し、そのエッジ強度G(x, y)に基づいて、イプシロンフィルタ12のしきい値E(x, y)を制御する。イプシロンフィルタ12は、その制御されたしきい値E(x, y)に基づいて入力画像にフィルタ処理を施す。エッジ強度G(x, y)に基づいて、イプシロンフィルタ12のしきい値Eを画素値I(x, y)の局所的な勾配に応じて適応的に変化させたようにしたので、線形ローパスフィルタを用いた場合やしきい値固定のイプシロンフィルタを用いた場合よりも、より正確に照明境界が抽出される。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 入力された画像を、相対的によりダイナミックレンジの小さい画像に変換するための画像処理方法であつて、

入力画像上の各位置ごとにエッジ強度を算出するエッジ強度算出過程と、

算出された前記エッジ強度に基づいて、イプシロンフィルタのしきい値を制御するしきい値制御過程と、

前記しきい値制御過程において制御されたしきい値を用いて、前記入力画像に前記イプシロンフィルタによるフィルタ処理を施すフィルタリング過程と、

前記フィルタリング過程の出力値に応じて、画素値を変換するための係数を算出し、その算出した係数により、各画素ごとに画素値の変換を行う画素値変換過程とを含むことを特徴とする画像処理方法。

【請求項2】 前記エッジ強度算出過程では、前記エッジ強度として、注目画素の近傍領域内の画素値の1次微分値が大きいほど大きな値を算出することを特徴とする請求項1記載の画像処理方法。

【請求項3】 前記しきい値制御過程では、前記エッジ強度が大きいほど、前記しきい値が小さくなるように前記しきい値を制御することを特徴とする請求項1記載の画像処理方法。

【請求項4】 前記しきい値制御過程では、前記入力画像の画素値が大きいほど前記しきい値が大きくなると共に、前記エッジ強度が大きいほど前記しきい値が小さくなるように前記しきい値を制御することを特徴とする請求項1記載の画像処理方法。

【請求項5】 前記しきい値制御過程において、大きさの異なる2つのしきい値を算出し、

前記フィルタリング過程において、近傍画素の値が注目画素に比べて大きい場合と小さい場合とで異なるしきい値を用いることを特徴とする請求項1記載の画像処理方法。

【請求項6】 前記フィルタリング過程において、近傍画素の値が注目画素の値よりも大きい場合には、前記2つのしきい値のうち、値の大きい方のしきい値を用い、近傍画素の値が注目画素の値よりも小さい場合には、値の小さい方のしきい値を用いることを特徴とする請求項5記載の画像処理方法。

【請求項7】 さらに、前記入力画像の画素レベルに、非線形な変換を施す過程を有し、

その非線形な変換が行われた後の入力画像に対して前記イプシロンフィルタによるフィルタ処理を施すことを特徴とする請求項1記載の画像処理方法。

【請求項8】 前記非線形変換は対数変換であることを特徴とする請求項7記載の画像処理方法。

【請求項9】 入力された画像を、相対的によりダイナミックレンジの小さい画像に変換するための画像処理装置であつて、

入力画像上の各位置ごとにエッジ強度を算出するエッジ強度算出手段と、

設定されたしきい値を用いて、前記入力画像にフィルタ処理を施すイプシロンフィルタと、

前記エッジ強度算出手段によって算出された前記エッジ強度に基づいて、前記イプシロンフィルタで用いられるしきい値を制御するしきい値制御手段と、

前記イプシロンフィルタからの出力値に応じて、画素値を変換するための係数を算出し、その算出した係数により、各画素ごとに画素値の変換を行う画素値変換手段とを備えたことを特徴とする画像処理装置。

【請求項10】 前記エッジ強度算出手段は、前記エッジ強度として、注目画素の近傍領域内の画素値の1次微分値が大きいほど大きな値を算出するよう構成されていることを特徴とする請求項9記載の画像処理装置。

【請求項11】 前記しきい値制御手段は、前記エッジ強度が大きいほど、前記しきい値が小さくなるように前記しきい値を制御することを特徴とする請求項9記載の画像処理装置。

【請求項12】 前記しきい値制御手段は、前記入力画像の画素値が大きいほど前記しきい値が大きくなると共に、前記エッジ強度が大きいほど前記しきい値が小さくなるように前記しきい値を制御することを特徴とする請求項9記載の画像処理装置。

【請求項13】 前記しきい値制御手段は、大きさの異なる2つのしきい値を算出し、前記イプシロンフィルタは、近傍画素の値が注目画素に比べて大きい場合と小さい場合とで異なるしきい値を用いるよう構成されていることを特徴とする請求項9記載の画像処理装置。

【請求項14】 前記イプシロンフィルタは、近傍画素の値が注目画素の値よりも大きい場合には、前記2つのしきい値のうち、値の大きい方のしきい値を用い、近傍画素の値が注目画素の値よりも小さい場合には、値の小さい方のしきい値を用いるよう構成されていることを特徴とする請求項13記載の画像処理装置。

【請求項15】 さらに、前記入力画像の画素レベルに、非線形な変換を施す手段を有し、前記イプシロンフィルタは、前記非線形な変換が行われた後の入力画像に対して前記フィルタ処理を施すよう構成されていることを特徴とする請求項9記載の画像処理装置。

【請求項16】 前記非線形な変換を施す手段は、前記入力画像の画素レベルに対数変換を施すものであることを特徴とする請求項15記載の画像処理装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】 本発明は、テレビジョン、ビデオテープレコーダー、スチルカメラ、ビデオカメラおよびプリンタなど、各種の画像の入出力装置に好適に利

用可能なものであり、特に、入力された画像を、相対的によりダイナミックレンジの狭い画像装置において再現するための画像処理方法および装置に関する。

【0002】

【従来の技術】従来、例えば画像の階調特性の変換のために、入力画像の各画素に対し、そのレベルを図18の実線で示すような入出力関係を持つ関数（以下、「レベル変換関数」と記す。）で変換する方法（以下、「レベル変換」と記す。）がある。図18において、横軸は入力画像の画素レベル（入力レベル） I を、縦軸はレベル変換処理による出力画像の画素レベル（出力レベル） T

（1）を表す。 L_{max} は、入出力画像の各画素が取り得る最大レベルを表す。レベル変換後の画像のコントラストは、レベル変換関数の傾きが大きいほど増加することになる。図18の例では、入力レベル I_b を境にして高レベル側と入力レベル I_s を境にして低レベル側におけるレベル変換関数を示す直線の傾きが、中間レベル（入力レベル $I_s \sim I_b$ ）の傾きに比べて小さくなっている。従って、図18に示した関数を用いたレベル変換では、高レベルおよび低レベルにおけるコントラストを犠牲にすることで、中間レベルのコントラストを増加させていることになる。

【0003】レベル変換関数は、図18に示したものに限らず、例えば図19の実線で示したもの用いることもできる。図19に示したレベル変換関数は、入力レベル I_k を境にして、高レベル側における直線の傾きが、低レベル、中間レベルでの傾きに比べて小さくなっている。従って、図19に示した関数を用いたレベル変換では、高レベルでのコントラストを犠牲にすることで、低レベル、中間レベルでのコントラストを増加させることができる。また、以下の（1）式のガンマ関数や（2）式のLOG関数等、図18および図19に示した関数に比べて、より連続的なレベル変換関数が用いられることがある。なお、（1）式における g は関数の傾きを調整するパラメータである。

【0004】

【数1】

$$T(I) = \left(\frac{I}{L_{max}} \right)^g \times L_{max} \quad \dots (1)$$

【0005】

【数2】

$$T(I) = \frac{\log(I)}{\log(L_{max})} \times L_{max} \quad \dots (2)$$

【0006】また、さらに別の従来例としては、入力画像の画素レベルの頻度分布に応じて、レベル変換関数を適応的に変化させる方法があり、その代表例としてはヒストグラムイコライゼーションと呼ばれる方法が挙げられる。図20（A）、（B）に、このヒストグラムイコライゼーションの原理を示す。図20（A）において、

$$O(x, y) = \log(I(x, y)) - \log(LPF(I(x, y))) \quad \dots (5)$$

横軸は入力画像の画素レベル（入力レベル） I を、縦軸は度数（頻度または累積頻度）を表す。 F_{max} は、累積頻度の最大値であり、頻度を算出するために用いる画素の総数である。この方法では、図20（A）に示したように、はじめに入力画像の画素レベル I に関する頻度分布 $H(1)$ が生成され、次に以下の（3）式を用いて累積頻度分布 $C(1)$ が生成される。

【0007】

【数3】

$$C(I) = \sum_{k=0}^I H(k) \quad \dots (3)$$

【0008】この累積頻度分布 $C(1)$ の縦軸を、以下の（4）式を用いて出力画像が取り得るレベル範囲に正規化することにより、レベル変換関数 $T(1)$ が生成される（図20（B））。この関数 $T(1)$ を用いることにより、出現頻度の高いレベルによって構成される領域（面積が大きい領域）のコントラストを増加させることができとなる。

【0009】

【数4】

$$T(I) = \frac{C(I)}{F_{max}} \times L_{max} \quad \dots (4)$$

【0010】入力された画像を、よりダイナミックレンジの小さい、すなわち画素レベルを表現するビット数が少ない環境で利用する場合（ビット数の少ない伝送路で伝送する場合や、表示装置に表示する場合、あるいは記憶装置に保存する場合など）には、ダイナミックレンジの圧縮を行う必要がある。従来は、このような目的でのダイナミックレンジの圧縮処理にも、上述した方法と同様のレベル変換が用いられている。ただし、この場合には、レベル変換関数の出力画像の最大レベルが、入力画像のそれよりも小さい値となる。

【0011】一方、文献「Z. Rahman, et, alt.: "A Multiscale retinex for color rendition and dynamic range compression in Applications of Digital image Processing", XIX Proc. SPIE 2847 (1996)」では、空間的に緩やかに変化する照明光の成分をローパスフィルタによって抽出し、これを圧縮することで全体的なダイナミックレンジを圧縮する方法が提案されている（以下、

40 この方法を「Multiscale retinex法」と記す。）。照明成分の抽出には帯域の狭い線形ローパスフィルタが用いられている。この方法では、以下の（5）式に示すように、入力画素の値 $I(x, y)$ 、およびローパスフィルタ出力 $L_{PF}(I(x, y))$ の対数値を取り、前者から後者を差し引くことによりダイナミックレンジの圧縮が行われる。

【0012】

【数5】

【0013】

【発明が解決しようとする課題】ところで、上述した従来のレベル変換方法では、不自然な画像が生成されるのを回避するため、単調増加性を有するレベル変換関数を用いている。このため、いずれかのレベル範囲のコントラスト（レベル変換関数の傾き）を増加させた場合、他のレベル範囲では逆にコントラストが低下してしまうといった問題がある。

【0014】また、Multiscale retinex法では、単調増加性を犠牲にすることで、よりコントラストの高い画像を再現することを可能としているが、照明条件が急激に切り替わる場合、線形フィルタではその変化を抽出することができず、主観的に好ましくないノイズが発生してしまうという問題がある。

【0015】例えば、図21に示すように、照明条件の異なる2つの領域が隣接している画像（図中、実線）に対して線形ローパスフィルタを施すと、図中、細い破線で示したように境界のぼけた信号がフィルタ出力として得られる。これを照明成分と見なした場合、照明境界の左側の領域（B領域）において、境界付近（BNB領域）は、境界より離れた部分（BFB領域）よりも照明レベルが低いことになる。上述の（5）式は入力信号を照明成分で割り算することと等価であり、照明成分が大きいほど大きく圧縮されることを意味するため、結果として再現画像（図中、太い破線）のBNB領域にはオーバーシュートが発生する。逆に、照明境界の右側の領域（D領域）において、境界付近（DNB領域）は、境界より離れた部分（DFB）に比べて照明レベルが高いと見なされてアンダーシュートが発生する。Multiscale retinex法ではこの問題を回避するためにスケールの異なる複数の線形ローパスフィルタを用い、それぞれのローパスフィルタによって得られる結果を線形荷重によって合成する方法を用いているが、各スケールに対する重みは固定されており、上記の問題を十分に抑制できていない。

【0016】そこで、照明成分の抽出に線形ローパスフィルタではなく、例えばイプシロンフィルタなどの非線形フィルタを用いることが考えられる。イプシロンフィルタは、線形フィルタに比べエッジを保存する能力にすぐれ、異なる照明光が存在する画像においても照明成分をより有効に抽出することができる。しかしながら、ノイズ除去などを目的に一般的に用いられているしきい値固定のイプシロンフィルタでは、その出力にエッジ近傍において不連続な波形が形成されるため、これをダイナミックレンジの圧縮用に用いた場合、圧縮後の再現画像に原画像にはない不自然な画像パターンが発生する可能性がある。

【0017】本発明はかかる問題点に鑑みてなされたもので、その目的は、イプシロンフィルタを用いて、複数の異なる照明が存在する場合にも、それらの境界を適切

に抽出することを可能とし、不自然な画像パターンの発生を抑えて、主観的に好ましいダイナミックレンジの圧縮を実現できる画像処理方法および装置を提供することにある。

【0018】

【課題を解決するための手段】本発明による画像処理方法は、入力画像上の各位置ごとにエッジ強度を算出するエッジ強度算出過程と、算出されたエッジ強度に基づいて、イプシロンフィルタのしきい値を制御するしきい値制御過程と、しきい値制御過程において制御されたしきい値を用いて、入力画像にイプシロンフィルタによるフィルタ処理を施すフィルタリング過程と、フィルタリング過程の出力値に応じて、画素値を変換するための係数を算出し、その算出した係数により、各画素ごとに画素値の変換を行う画素値変換過程とを含むものである。

【0019】本発明による画像処理装置は、入力画像上の各位置ごとにエッジ強度を算出するエッジ強度算出手段と、設定されたしきい値を用いて、入力画像にフィルタ処理を施すイプシロンフィルタと、エッジ強度算出手段によって算出されたエッジ強度に基づいて、イプシロンフィルタで用いられるしきい値を制御するしきい値制御手段と、イプシロンフィルタからの出力値に応じて、画素値を変換するための係数を算出し、その算出した係数により、各画素ごとに画素値の変換を行う画素値変換手段とを備えたものである。

【0020】本発明による画像処理方法および装置では、入力画像上の各位置ごとにエッジ強度が算出され、その算出されたエッジ強度に基づいて、イプシロンフィルタで用いられるしきい値が制御される。そして、イプシロンフィルタからの出力値に応じて、画素値を変換するための係数が算出され、その算出された係数により、各画素ごとに画素値の変換が行われる。これにより、複数の異なる照明が存在する場合にも、イプシロンフィルタによるフィルタ処理において、それらの境界の抽出を適切に行うことが可能とされる。

【0021】本発明において、イプシロンフィルタのしきい値は、例えば、エッジ強度が大きいほど値が小さくなるように制御される。このとき、さらに、入力画像の画素値が大きいほどしきい値を大きくするように制御しても良い。これにより、イプシロンフィルタによるフィルタ処理において、画素値の変化における照明レベルの影響が軽減され、より適切に照明成分の抽出がなされる。

【0022】また、大きさの異なる2つのしきい値を算出して、しきい値の制御を行うようにしても良い。このとき、イプシロンフィルタでは、例えば、近傍画素の値が注目画素に比べて大きい場合と小さい場合とで異なるしきい値を用いてフィルタ処理を行う。これによっても、フィルタ処理において、画素値の変化における照明レベルの影響が軽減され、より適切に照明成分の抽出が

なされる。

【0023】

【発明の実施の形態】以下、本発明の実施の形態について図面を参照して詳細に説明する。

【0024】【第1の実施の形態】まず、本実施の形態に係る画像処理装置において処理される入力画像信号について説明する。本画像処理装置において処理される入力画像信号は、2次元ディジタル画像を図2に示すように水平方向、垂直方向の順に走査して得られた時系列な画素値の信号である。本実施の形態では、2次元画像上の任意の位置(x, y)に対応する画素値をI(x, y)と表し、これを入力画像信号として処理する。

$$G(x, y) = |I(x-d, y) - I(x+d, y)| / |I(x, y-d) - I(x, y+d)| \quad \dots \dots (6)$$

【0028】あるいは、ノイズの影響を抑えるために平滑化効果を持つ以下の(7)式による値をエッジ強度G(x, y)として用いることも可能である。

$$G(x, y) = \left| \frac{\sum_{dy=-d}^d [I(x-d, y+dy) - I(x+d, y+dy)]}{\sum_{dx=-d}^d [I(x+dx, y-d) - I(x+dx, y+d)]} \right| \quad \dots \dots (7)$$

【0030】ここで、(6), (7)式において、dは微分を算出するための微小距離を示す定数である。エッジ強度算出器10において算出されたエッジ強度G(x, y)は、しきい値制御器11に送られる。

【0031】しきい値制御器11は、エッジ強度算出器10によって算出されたエッジ強度G(x, y)に基づき、後述のイプシロンフィルタ12で用いるしきい値E

$$E(x, y) = \begin{cases} G_{max} - G(x, y) & \dots G(x, y) > G_{max} \\ \frac{G_{max} - G_{min}}{G_{max} - G_{min}} (E_{max} - E_{min}) + E_{min} & \dots G_{min} \leq G(x, y) \leq G_{max} \\ E_{max} & \dots G(x, y) < G_{min} \end{cases} \quad \dots \dots (8)$$

【0033】(8)式において、Gmin, Gmax, Emi, Emaxは、エッジ強度G(x, y)をしきい値E(x, y)に変換するための定数であり、それぞれエッジ強度の最小値、最大値、しきい値E(x, y)の最小値、最大値を表している。しきい値制御器11において決定されたしきい値E(x, y)は、イプシロンフィルタ12に送られる。

【0034】イプシロンフィルタ12は、図4に示したように、例えば、差分器20と、絶対値算出器21と、比較器22と、線形ローパスフィルタ(図ではLPFと記す。)23とを有して構成されている。このイプシロンフィルタ12は、2次元のフィルタであり、しきい値制御器11によって決定されたしきい値E(x, y)を用いて、入力画像に非線形なフィルタ処理を施す機能を有している。イプシロンフィルタ12の出力R(x, y)は、照明成分として除算器13およびレベル変換器14に送られる。

【0025】次に、本実施の形態に係る画像処理装置の構成について説明する。本画像処理装置は、図1に示したように、エッジ強度算出器10と、しきい値制御器11と、イプシロンフィルタ12と、除算器13と、レベル変換器14と、乗算器15とを備えている。

【0026】エッジ強度算出器10は、入力画像の各位置において画素値I(x, y)のエッジ強度G(x, y)を算出する機能を有している。エッジ強度G(x, y)としては、例えば以下の(6)式で与えられるよう

なI(x, y)の1次微分値を用いることができる。

【0027】

【数6】

【0029】

【数7】

【0032】

【数8】

【0035】除算器13は、入力画像からイプシロンフィルタ12で算出された照明成分を除去するために、以下の(9)式に示すように、入力画像の各画素値I(x, y)を照明成分R(x, y)で割り算するようになっている。割り算した結果得られる非照明成分S(x, y)は、乗算器15に送られる。

【0036】

【数9】

$$S(x, y) = \frac{I(x, y)}{R(x, y)} \quad \dots \dots (9)$$

【0037】レベル変換器14は、イプシロンフィルタ12で算出された照明成分R(x, y)を、以下の(10)式に示すように、レベル変換関数T(1)によってレベル変換することによって圧縮し、補正照明成分CR(x, y)を算出する機能を有している。

【0038】

【数10】

$$CR(x, y) = T(R(x, y)) \quad \dots \quad (10)$$

【0039】レベル変換器14で用いるレベル変換関数T(1)としては、例えば図3に示すような関数を用いることができる。なお、図3において、Rmax, CRmaxは、それぞれ入力レベルおよび出力レベルの最大値を表している。

【0040】乗算器15は、以下の(11)式に示すように、非照明成分S(x, y)に補正照明成分CR(x, y)を積算することで画像信号を復元するようになっている。復元された結果を示す画像信号O(x, y)は、図示しない伝送路、記憶装置、または表示装置などに出力される。

【0041】

【数11】

$$O(x, y) = S(x, y)CR(x, y) \quad \dots \quad (11)$$

【0042】なお、本実施の形態において、除算器13、レベル変換器14および乗算器15が、本発明における「画素値変換手段」の一具体例に対応する。

【0043】次に、以上のように構成された画像処理装置の作用、動作を説明する。なお、以下の説明は、本実施の形態に係る画像処理方法の説明を兼ねている。

【0044】本画像処理装置において、入力画像を示す信号は、エッジ強度算出器10、イプシロンフィルタ12および乗算器13に入力される。まず、エッジ強度算出器10では、入力画像の各位置ごとにエッジの大きさ、すなわちエッジ強度G(x, y)を算出する。このとき、エッジ強度算出器10は、例えば上述の(6)式または(7)式を用いることにより、注目画素の近傍領域内の画素値の1次微分値が大きいほど大きな値となるようにして、エッジ強度G(x, y)を算出する。エッジ強度算出器10は、算出したエッジ強度G(x, y)をしきい値制御器11に出力する。

【0045】しきい値制御器11では、エッジ強度G(x, y)に基づいて、イプシロンフィルタ12のしきい値Eを制御する。より詳しくは、しきい値制御器11は、例えば上述の(8)式を用いて、しきい値E(x, y)の大きさを画素ごとに決定し、エッジ強度G(x, y)

$$J(dx, dy) = \begin{cases} I(x, y) & \cdots AD(dx, dy) > E(x, y) \\ I(x+dx, y+dy) & \cdots AD(dx, dy) \leq E(x, y) \end{cases} \quad \dots \quad (12)$$

【0051】線形ローパスフィルタ23では、近傍領域NB内のすべての画素に対応する値J(dx, dy)が比較器22によって算出された時点で、以下の(13)式による加重平均値R(x, y)を算出する。

【0052】

【数13】

$$R(x, y) = \sum_{(dx, dy) \in NB} a(dx, dy) J(dx, dy) \quad \dots \quad (13)$$

【0053】ここで、NBはフィルタリング処理における近傍領域を定義する相対的な座標の集合である。ま

y) が大きいほどしきい値E(x, y)が小さくなるように制御する。しきい値制御器11は、決定されたしきい値E(x, y)をイプシロンフィルタ12に出力する。

【0046】イプシロンフィルタ12では、しきい値制御器11によって決定されたしきい値E(x, y)を用いて、入力画像にフィルタ処理を施す。

【0047】イプシロンフィルタ12でのフィルタ処理は、より詳しくは、例えば図4に示した構成により、以

10 下のように行われる。イプシロンフィルタ12において、差分器20には、図4に示したように、現在の注目画素の値I(x, y)を示す信号とその近傍領域NB内の画素の値I(x+dx, y+dy)を示す信号とが入力される。差分器20では、注目画素の値I(x, y)とその近傍領域NB内の画素の値I(x+dx, y+dy)との差分を算出する。差分器20では、近傍領域NB内のすべての画素に対して順次この差分値を計算し、各近傍画素に対応づけて、その値D(dx, dy)を絶対値算出器21に出力する。

20 【0048】絶対値算出器21では、差分器20より送られてくる各差分値D(dx, dy)の絶対値AD(dx, dy)を算出する。絶対値算出器21では、算出した絶対値AD(dx, dy)を比較器22に出力する。

【0049】比較器22には、絶対値算出器21で算出された絶対値AD(dx, dy)が入力されると共に、注目画素の値I(x, y)を示す信号およびその近傍領域NB内の画素の値I(x+dx, y+dy)を示す信号、ならびに、しきい値制御器11で決定されたしきい値E(x, y)が入力される。比較器22では、以下の

30 (12)式に示すように、絶対値AD(dx, dy)としきい値E(x, y)とを比較し、その結果に応じて、注目画素の値I(x, y)または近傍画素の値I(x+dx, y+dy)のいずれか一方を選択し、それを値J(dx, dy)として線形ローパスフィルタ23に出力する。

【0050】

【数12】

$$J(dx, dy) = \begin{cases} I(x, y) & \cdots AD(dx, dy) > E(x, y) \\ I(x+dx, y+dy) & \cdots AD(dx, dy) \leq E(x, y) \end{cases} \quad \dots \quad (12)$$

た、a(dx, dy)は各画素値に対する重み係数であり、この線形ローパスフィルタ23としては、例えば以下の(14)式に示すような平均値フィルタなどを用いることができる。

【0054】

【数14】

$$R(x, y) = \frac{1}{N} \sum_{(dx, dy) \in NB} J(dx, dy) \quad \dots \quad (14)$$

【0055】(14)式において、Nは近傍領域内NBの画素の数を表している。なお、イプシロンフィルタ1

2の目的は、画像中の細かい構造を除去し、まとまった領域を抽出することであり、その近傍領域は大きい方が望ましい。

【0056】以上のようにしてイプシロンフィルタ12で得られた値R(x, y)は、近似的に画像に含まれる照明成分を表しているものと考えられる。イプシロンフィルタ12は、値R(x, y)を照明成分として除算器13およびレベル変換器14に出力する。

【0057】除算器13では、上述の(9)式に示したように、入力画像の各画素値I(x, y)を照明成分R(x, y)で除算することにより、入力画像からイプシロンフィルタ12で算出された照明成分を除去し、その結果得られる非照明成分S(x, y)を乗算器15に出力する。

【0058】一方、レベル変換器14では、イプシロンフィルタ12で算出された照明成分R(x, y)を、例えば図3に示すようなレベル変換関数T(1)によってレベル変換することによって圧縮し、補正照明成分CR(x, y)を算出する。レベル変換器14は、算出した補正照明成分CR(x, y)を乗算器15に出力する。

【0059】乗算器15では、除算器13からの出力である非照明成分S(x, y)にレベル変換器14からの出力である補正照明成分CR(x, y)を積算することで画像信号を復元する。ここで、以上の除算器13、レベル変換器14および乗算器15での全体の演算について考察すると、非照明成分S(x, y)に補正照明成分CR(x, y)を積算することは、後述する(16)式に示すように、イプシロンフィルタ12からの出力値R(x, y)に応じて画素値を変換するための係数F(R(x, y))を算出し、それを対応する入力画素値I(x, y)に積算することで、各画素ごとに画素値の変換を行ってダイナミックレンジの圧縮を行っていることに相当する。

【0060】以上のようにして乗算器15から出力される画像信号O(x, y)は、入力画像よりも相対的にダイナミックレンジの狭い画像装置、すなわち画素レベルを表現するビット数が少ない環境（ビット数の少ない伝送路で伝送する場合や、表示装置に表示する場合、あるいは記憶装置に保存する場合など）において利用される。

【0061】次に、図5および図6を参照して、本実施の形態におけるイプシロンフィルタ12を用いてダイナミックレンジの圧縮を行った場合の、従来法（単調増加性を有するレベル変換関数を用いて圧縮を行う場合）に対する有効性について説明する。

【0062】図5(A)は、入力画像の画素値I(x, y)、および本実施の形態におけるイプシロンフィルタ12からの出力R(x, y)を1次元信号として表した図である。図5(B)は、図5(A)に示した入力画像に対して従来のレベル変換法によるダイナミックレンジ

の圧縮を行った結果（再現画像）を示し、図5(C)は本実施の形態におけるダイナミックレンジの圧縮を行った結果を示す。

【0063】また、図6(A), (B)には、各領域の画素レベルとレベル変換関数T(1)、および係数算出関数F(1)との関係を示す。ここで、係数算出関数F(1)とは、レベル変換関数T(1)を用いて以下の(15)式のように定義される。

【0064】

【数15】

$$F(1) = \frac{T(1)}{I} \quad \dots (15)$$

【0065】この係数算出関数F(1)を用い、上述の(9)式および(10)式を考慮することで、出力画像O(x, y)を与える(11)式は、以下の(16)式のように書き換えることが可能となる。

【0066】

【数16】

$$O(x, y) = I(x, y)F(R(x, y)) \quad \dots (16)$$

【0067】この(16)式は、照明成分R(x, y)の圧縮によるダイナミックレンジの圧縮が、画素ごとに算出される係数F(R(x, y))を、対応する入力画素値I(x, y)に積算することで実現できることを示している。このとき、係数算出関数F(1)は、イプシロンフィルタ12の出力値を各画素に施すゲイン係数に変換する機能を持つ。なお、図6(B)における係数算出関数F(1)の値の最小値Cminは、次の(17)式で与えられることになる。

【0068】

【数17】

$$C_{min} = \frac{CR_{max}}{R_{max}} \quad \dots (17)$$

【0069】図5(B)からも分かるように、従来法は低レベル領域（図5(A)に示すレベル11とレベル13とで構成されている領域）でのコントラストを保存することができるが、高レベル領域（レベル14とレベル16とで構成されている領域）においてはコントラストの低下を招いている。これは、変曲点1k以上の高いレベルに対するレベル変換関数T(1)の傾きの影響を直接的に受けた結果である。従来法においてコントラストを向上させるためにはレベル変換関数T(1)の傾きを大きくする必要がある。

【0070】これに対し、本実施の形態（図5(C)）では、高レベル領域および低レベル領域のそれぞれには、係数算出関数F(1)によって与えられる单一の補正係数が施されるため、各領域内のコントラストはこの補正係数の大きさに依存することになる。本実施の形態では、低レベル領域に対してはその平均レベル12によって決まる補正係数が一様に施されるが、その値は、レベル11およびレベル13に対するものと同じ1.0で

あり、従来法と同程度のコントラストが得られる。また、高レベル領域に対しては、その平均値 15 で決まる一定の補正係数 c_5 が施されるため、レベル 14 の部分とレベル 16 の部分の間のコントラストは、このゲインで確保されることになる。

【0071】実際、図 6 (A) に示すような、傾きの異なる 2 本の直線からなるレベル変換関数 $T(1)$ を用い、その変極点レベル $1k$ 以上に対応する直線が以下の (18) 式で表される場合には、従来法における高レベル領域のコントラストはその直線の傾き a に依存し、「 $a(16 - 14) / 15$ 」で与えられる。ただし、ここではコントラストを「(最大レベル最小レベル) / 平均レベル」で定義している。

【0072】

【数 18】

$$T(l) = al + b \quad \dots \quad l \geq lk \quad \dots \quad (18)$$

【0073】一方、本実施の形態において高レベル領域に適用される補正係数 c_5 は、以下の (19) 式で与えられる。

【0074】

【数 19】

$$c_5 = \frac{a \times 15 + b}{15} = a + \frac{b}{15} \quad \dots \quad (19)$$

【0075】従って、本実施の形態では、この領域のコントラストは、 $c_5(16 - 14) / 15 = \{a(16 - 14) / 15\} + \{b / (15 * 15)\}$ となるが、ダイナミックレンジの圧縮におけるレベル変換関数 $T(1)$ の高レベルにおける傾きは通常 1.0 より小さいため、切片 b は常に正の値を取る。このことは、従来法に比べて、イプシロンフィルタ 12 を用いた本実施の形態による方法がより高いコントラストを実現できることを示している。

【0076】このように、本実施の形態においては、イプシロンフィルタ 12 によって抽出された領域内のコントラストが、係数算出関数 $F(1)$ によって与えられる補正係数の値そのものによって決まり、レベル変換関数 $T(1)$ の傾きは領域間のコントラストに影響を及ぼすことになる。従って、本実施の形態によれば、領域間のコントラストを圧縮することにより、領域内のコントラストを保存することができ、主観的に好ましい出力画像を得ることができる。

【0077】次に、線形ローパスフィルタを用いた従来法に対する本実施の形態の効果について説明する。ただしここでは、説明を簡単にするため画像を 1 次元信号として表す。従来法の問題点は既に [発明が解決しようとする課題] の項目において図 21 を用いて説明したところであるが、その問題点を解決するためには、照明条件の異なる領域の境界 (照明境界) を保存したまま、同一照明下の領域内を平滑化する必要がある。ところで、経験上、照明強度の変化に起因する画素レベルの変化は、

物体表面の反射率に起因する画素レベルの変化よりもはるかに大きく、その結果、照明境界では画素レベルの大きなエッジが発生することになる。

【0078】図 7 (A) に示すように、このようなエッジ周辺では、イプシロンフィルタ 12 の注目画素の近傍領域 NB 内にしきい値 $E(x, y)$ を超える大きな差分絶対値 $AD(d_x, d_y)$ を与える画素値 $I(x+d_x, y+d_y)$ が存在することになる。この画素値 $I(x+d_x, y+d_y)$ は、比較器 22 (図 4) によつ

て、図 7 (A) の太い破線 ($I'(d_x, d_y)$) で示すように、現在の注目画素の値 (近傍領域 NB 中央の値) $I(x, y)$ に置き換えられるため、(13) 式による平滑化には大きく寄与せず、結果的にエッジの形状が保存されることになる。これに対し、照明境界以外の部分では、図 7 (B) に示すように、画素レベルの変化はそれほど大きなものにはならず、注目画素の近傍領域 NB 全体に渡り、差分絶対値 $AD(d_x, d_y)$ がしきい値 $E(x, y)$ よりも小さくなる。この場合、(12) 式の $J(d_x, d_y)$ はすべて入力画素値 $I(x+d_x, y+d_y)$ と等しく、イプシロンフィルタは単純な線形ローパスフィルタと等価になり、近傍領域 NB 全体に渡る平滑化が行われる。

【0079】このようにイプシロンフィルタ 12 は、線形フィルタに比べエッジを保存する能力にすぐれ、異なる照明光が存在する画像においても照明成分をより有効に抽出することができる。しかしながら、ノイズ除去などを目的に一般的に用いられているしきい値固定の従来のイプシロンフィルタでは、その出力にエッジ近傍において不連続な波形が形成されるため、これをダイナミックレンジの圧縮用に用いた場合、圧縮後の再現画像に原画像にはない不自然な画像パターンが発生する可能性がある。

【0080】この問題点を説明するために、図 8 (A), (B) にモデル化したエッジとその周辺におけるしきい値固定の従来のイプシロンフィルタの出力を示す。ここではエッジ中央部から高レベル側のみを考え、レベルが急激に変化するエッジ部分は傾き a の直線で、それ以外のエッジ周辺部分は傾き 0 の平坦な直線で近似している。図 8 (A), (B) では、入力信号を細い実線 8-1 で、イプシロンフィルタの出力を太い実線 8-2 で、対応する線形ローパスフィルタの出力を太い破線 8-3 で示す。また、用いるイプシロンフィルタでの注目画素の近傍領域の大きさを N 、そのしきい値を E とする。図 8 (A) は、 a, N, E の間に以下の (20) 式の関係が成立している場合のイプシロンフィルタの出力である。

【0081】

【数 20】

$$N < \frac{2E}{a} \quad \dots \quad (20)$$

【0082】図8(A)において、横軸は空間的な位置座標を表し、右に行くほど座標値が大きくなるものとする。p0は、エッジの立下り点peからN/2だけ離れた位置を示している。この場合、イプシロンフィルタは線形ローパスフィルタと同等に振る舞う。しかしながら、照明光の変化による画像上のレベル変化は急峻に生じること(傾きaが大きい)、また上述したように効果的なダイナミックレンジの圧縮を行うためには大きなフィルタを用いる必要があること(Nが大きい)から、照明条件が変化する照明境界では通常(20)式の条件は成立しないと考えられる。

【0083】一方、図8(B)には、(20)式が成立しない場合のイプシロンフィルタの出力を示す。図8(B)において、出力波形を右側から左側へと見ていくと、p0からp0-E/aまでは線形フィルタと同じ出力となり、その後peまでは一定の値を出力する。peからpe-E/aまでは2次曲線に従って下降するが、(20)式が成立しない条件のもとでは、この間に必ず入力信号を示す直線S1と交差する。pe-E/aでは不連続に入力信号と同じ値になり、その後入力信号をそのまま出力することになる。しきい値固定のイプシロンフィルタのこの振る舞いは、単純化したエッジモデルに対するものであるが、エッジ付近で複雑な波形を出力することは明らかである。特に、pe-E/aのあたりでは不連続に変化し、入力信号よりも大きな傾きを持った波形を出力する。

【0084】出力画像O(x, y)が自然な再現画像となるためには、画像上の各位置における局所的な形状(空間的勾配の向き)が保存されていることが必要となる。すなわち、以下の(21)式に示すように、出力画像O(x, y)の微分値O'(x, y)の符号と入力画像I(x, y)の微分値I'(x, y)の符号とが一致しなければならない。

$$\left\{ \begin{array}{ll} \frac{R'(x, y)}{R(x, y)} - \frac{CR'(x, y)}{CR(x, y)} \leq \frac{I'}{I} & \cdots I' \geq 0 \\ \frac{R'(x, y)}{R(x, y)} - \frac{CR'(x, y)}{CR(x, y)} > \frac{I'}{I} & \cdots I' < 0 \end{array} \right. \quad \cdots (23)$$

【0091】この条件に対するレベル変換関数T(1)の関与をさらに明確にするために、図10にイプシロンフィルタの出力に対するレベル変換関数T(1)の出力の関係を示す。横軸はイプシロンフィルタの出力(レベル変換関数T(1)への入力)、縦軸はレベル変換関数T(1)の出力を表している。いま、ある画素のイプシロンフィルタの出力をR、そのレベル変換後の値をCRとし、これらの比の値CR/Rをaとする。すなわち、aは原点と(R, CR)を通る直線の傾きに相当する((24)式)。

【0092】

【数24】

$$CR = aR \quad \cdots (24)$$

【0085】

【数21】

$$sign(O'(x, y)) = sign(I'(x, y)) \quad \cdots (21)$$

【0086】ここで、sign(x)はxの符号を表す。

(21)式の条件が満たされない場合、入力画像と出力画像との間でレベル勾配の逆転が生じ、入力画像には存在しない画像パターンが出力画像に現れることになる。例えば図9(A)に示す入力画像が、図9(B)に示すように出力される。図9(B)の出力画像では、レベル勾配の逆転により、入力画像には存在しないパターン90が出現している。しかし、図8(B)に示すエッジ付近におけるイプシロンフィルタの不連続な振る舞いは、この(21)式の条件の成立を困難にする可能性があり、レベル勾配の逆転が生じるおそれがある。

【0087】(21)式が成立するか否かは、イプシロンフィルタの振る舞いとその出力に施されるレベル変換関数T(1)に依存する。このことを明らかにするために、はじめに(11)式に(9)式を代入して入力画像I(x, y)と出力画像O(x, y)との関係(22)式を得る。

【0088】

【数22】

$$O(x, y) = I(x, y) \frac{CR(x, y)}{R(x, y)} \quad \cdots (22)$$

【0089】(22)式の右辺におけるCR(x, y)/R(x, y)は、先に述べた係数算出関数F(R(x, y))に相当する。(22)式の両辺を微分し、(21)式に代入することで、出力画像O(x, y)が満たすべき条件は以下の(23)式のように表されることになる。

【0090】

【数23】

【0093】またこの同じ画素におけるイプシロンフィルタの出力の空間微分値をR'すると、これは図10の横軸上におけるRを中心とする微小範囲の大きさに相当するものと考えられる(ただしRは微分値を算出する画像上の方向に応じて適当な符号を有する)。従って、Rに対応するレベル変換関数T(1)の1に関する微係数をbとすると、レベル変換後の空間微分値は以下の(25)式によって近似できる。

【0094】

【数25】

$$CR' = bR' \quad \cdots (25)$$

【0095】(24)式および(25)式を(22)式に代入することで、イプシロンフィルタの出力に関する

部分 R' / R と、レベル変換関数 $T(1)$ の性質に関する部分 $(1 - b/a)$ とからなる以下の (26) 式の条件を得ることができる。

$$\begin{cases} \frac{R'}{R} \left(1 - \frac{b}{a}\right) \leq \frac{I'}{I} & \cdots I' \geq 0 \\ \frac{R'}{R} \left(1 - \frac{b}{a}\right) > \frac{I'}{I} & \cdots I' < 0 \end{cases} \cdots (26)$$

【0097】なお、照明成分圧縮のためのレベル変換関数 $T(1)$ は、通常単調増加性を有するため、 a および b は正の値となり、以下の (27) 式が成立する。

【0098】

【数27】

$$1 - \frac{b}{a} \leq 1 \cdots (27)$$

【0099】なお、 $1 - b/a \geq 0$ は、 $a \geq b$ を意味するが、この場合には照明成分レベル R の近辺ではレベルが大きいほど大きな圧縮を施されることを意味している。なぜならば、レベル R の圧縮率は a であり、その近辺を一様に圧縮する場合にはレベル R 近辺におけるレベル変換関数 $T(1)$ の傾きは a である必要があるが、実際の傾きはより小さい b であり、図 11 (A) に示すように高レベル側ほど大きく圧縮されることになる。逆に $1 - b/a$ 、すなわち $a < b$ の場合には、図 11 (B) に示すように低レベル側ほど大きく圧縮されることになる。なお、図 11 (A), (B) の縦軸および横軸は、図 10 と同様、それぞれイプシロンフィルタの出力 (レベル変換関数 $T(1)$ への入力) およびレベル変換関数

$$\frac{R'}{R} \left(1 - \frac{b}{a}\right) \leq \frac{I'}{I} \left(1 - \frac{b}{a}\right) \leq \frac{I'}{I} \cdots (29)$$

【0104】同様に、 $I' < 0$ の場合にも (26) 式が成立することは容易に分かる。

【0105】一方、図 8 (B) に示すとおり、エッジ中央部分においてはイプシロンフィルタは入力信号をそのまま出力することになるため、この部分では以下の (30) 式が成立すると考えられるが、この場合にも (26) 式が満足されることは明らかである。

【0106】

【数30】

$$\frac{R'(x, y)}{R(x, y)} = \frac{I'(x, y)}{I(x, y)} \cdots (30)$$

【0107】本実施の形態においてイプシロンフィルタ 12 を除去し、 $R(x, y) = I(x, y)$ となるようすれば、その結果はレベル変換のみによる従来法と等価となるが、これは画像全体に渡って (30) 式の条件が成立している場合に相当し、従来法ではレベル勾配の逆転が発生しないことになる。

【0108】これらの条件が満たされない部分では、(26) 式が成立するか否かはイプシロンフィルタ 12 の出力とレベル変換関数 $T(1)$ の特性に依存する。レベル変換関数 $T(1)$ の特性は照明成分をどのように圧

【0096】
【数26】

$T(1)$ の出力を表す。

【0100】エッジ付近以外の平坦部分では、イプシロンフィルタはローパスフィルタとして機能するため、一般的にその出力における空間的な変化の割合は、入力画像のそれよりも緩やかなものとなる。従って、これらの部分では以下の (28) 式 ((28A), (28B)) に示す 2 つの条件が成立していると仮定できる。

【0101】

【数28】

$$\left| \frac{I'}{I} \right| \geq \left| \frac{R'}{R} \right| \cdots (28A)$$

$$\text{sign}(I'(x, y)) = \text{sign}(R'(x, y)) \cdots (28B)$$

【0102】 $I' \geq 0$ の場合、(28) 式より $R' \geq 0$ となるため、 $1 - b/a$ が負であれば常に (26) 式が成立することになる。また、 $0 \leq 1 - b/a \leq 1$ である場合には、(28) 式から得られる $I'/I \geq R'/R$ より、以下の (29) 式のようになる。

【0103】

【数29】

縮するかによって決められるべきものであるため、ここではイプシロンフィルタ 12 の出力がどのように (26) 式の成立に影響を及ぼすかを 4 つの場合 (1) ~ (4) に分けて説明する。

【0109】(1) $I' \geq 0$ かつ R' が $1 - b/a$ と同じ符号の場合；右辺、左辺がともに正となるため、 R'/R の絶対値が大きいほど (26) 式の成立が困難となる。

【0110】(2) $I' \geq 0$ かつ R' が $1 - b/a$ と異なる符号の場合；右辺が正、左辺が負となるため、常に (26) 式が成立する。

【0111】(3) $I' < 0$ かつ R' が $1 - b/a$ と同じ符号の場合；右辺が負、左辺が正となるため、常に (26) 式が成立する。

【0112】(4) $I' < 0$ かつ R' が $1 - b/a$ と異なる符号の場合；右辺、左辺がともに負となるため、 R'/R が大きいほど (26) 式の成立が困難となる。

【0113】上記 (2) および (3) の条件のもとでは、近傍領域内において入力画像のレベルが高いほど少ない圧縮が施されることになるため、勾配の逆転が発生する可能性がない。従って R'/R がどのような値にな

っても常に(26)式が成立することになる。これに対して(1), (4)の条件では、 R'/R の絶対値が大きいほど(26)が満たされない可能性が高くなるが、少なくともその比が入力画像と同じであれば(26)式が成立することは上記に述べたとおりである。本実施の形態では、イプシロンフィルタ12のしきい値Eを可変とし、エッジ部分においては入力画像にできる限り近い信号を出力することで、すなわち、エッジ強度G(x, y)が大きいほど、イプシロンフィルタ12のしきい値Eが小さくなるようにしきい値を制御することで、勾配の逆転を最小限に抑制し、図9(B)に示したような不自然なパターン90が生じることのないよう、自然な画像を再現することを可能としている。

【0114】なお、図3に示したレベル変換関数T(1)はあくまでも一例であり、目的に応じて任意のものを用いることができるとはいうまでもない。例えば、(1)式や(2)式に示した関数を用いても良い。

【0115】以上説明したように、本実施の形態によれば、入力画像上の各位置ごとにエッジ強度G(x, y)を算出すると共に、このエッジ強度G(x, y)に基づいて、イプシロンフィルタ12のしきい値E(x, y)を制御して入力画像にフィルタ処理を施し、また、そのイプシロンフィルタ12からの出力値R(x, y)に応じて算出される係数F(R(x, y))を、(16)式に示したように入力画素値I(x, y)に積算することによって、各画素ごとに画素値の変換を行ってダイナミックレンジの圧縮を行うようにしたので、複数の異なる照明が存在する場合にも、それらの境界を適切に抽出することを可能とし、不自然な画像パターンの発生を抑えて、主観的に好ましいダイナミックレンジの圧縮を実現できる。すなわち、イプシロンフィルタ12を用いて、入力画像から照明成分を抽出し、その照明成分を圧縮することにより、局所的なコントラストを保存したまま全体的なダイナミックレンジを削減し、主観的に好ましい再現画像を得ることができる。このとき、エッジ強度G(x, y)に基づいて、イプシロンフィルタ12のしきい値Eを画素値I(x, y)の局所的な勾配に応じて適応的に変化させないようにしたので、線形ローパスフィルタを用いた場合やしきい値固定のイプシロンフィルタを用いた場合よりも、より正確に照明境界を抽出することができる。

【0116】[第2の実施の形態] 次に、本発明の第2の実施の形態について説明する。なお、以下の説明では、上記第1の実施の形態における構成要素と実質的に同一の機能を有する部分には同一の符号を付し、適宜説明を省略する。

【0117】図12は、本発明の第2の実施の形態に係る画像処理装置の構成を示している。本実施の形態に係る画像処理装置の全体的な機能は、上記第1の実施の形態と同様であるが、本実施の形態では、除算器13およ

びレベル変換器14(図1)の代わりに、これらの機能をあわせ持った係数算出器16が設置されている点が、上記第1の実施の形態とは異なる。すなわち、本実施の形態は、上記第1の実施の形態で示した(16)式に基づいてダイナミックレンジの圧縮を行うものである。

【0118】本実施の形態における係数算出器16では、イプシロンフィルタ12の出力R(x, y)に対して、図13に示すような係数算出関数F(1)を施して係数C(x, y)を算出する。係数算出関数F(1)

10 は、上記第1の実施の形態で述べたように、レベル変換関数T(1)を用いて(15)式によって得られる。係数算出器16によって算出された係数C(x, y)は、乗算器15に送られる。

【0119】本実施の形態における乗算器15には、入力画像を示す信号が直接入力されると共に、算出器16によって算出された係数C(x, y)が入力される。乗算器15では、入力画像の各画素値I(x, y)に対して対応する係数C(x, y)を積算することで画像信号を復元し、上記第1の実施の形態と同様、その結果の画像信号O(x, y)を図示しない伝送路、記憶装置または表示装置などに出力する。

【0120】本実施の形態においても、エッジ強度G(x, y)に基づいて、イプシロンフィルタ12のしきい値E(x, y)を制御して入力画像にフィルタ処理を施し、また、そのイプシロンフィルタ12からの出力値R(x, y)に応じて算出される係数F(R(x, y))を、入力画素値I(x, y)に積算することによって、各画素ごとに画素値の変換を行ってダイナミックレンジの圧縮を行うようにしているので、上記第1の実

30 施の形態と同様の効果を得ることができる。

【0121】[第3の実施の形態] 次に、本発明の第3の実施の形態について説明する。なお、以下の説明では、上記第1の実施の形態または上記第2の実施の形態における構成要素と実質的に同一の機能を有する部分には同一の符号を付し、適宜説明を省略する。

【0122】図14は、本発明の第3の実施の形態に係る画像処理装置の構成を示している。本実施の形態に係る画像処理装置の構成は、上記第1の実施の形態(図1)とほぼ同じであるが、しきい値制御器11に、エッジ強度算出器10からの出力であるエッジ強度G(x, y)のほかに、さらに、入力画像の画素値I(x, y)が直接入力されている点が異なる。

【0123】本実施の形態におけるしきい値制御器11Aでは、後段のイプシロンフィルタ12で用いるしきい値E(x, y)を、エッジ強度G(x, y)のみではなく、入力画像の画素レベルによっても制御する。より具体的には、しきい値制御器11Aでは、入力画像の画素値I(x, y)が大きいほどしきい値E(x, y)が大きくなると共に、エッジ強度G(x, y)が大きいほどしきい値E(x, y)が小さくなるようにしきい値E

(x, y) を制御する。

【0124】このようなしきい値制御は、以下のようにして実現できる。例えば、まず、あらかじめ設定された正の係数 r ($r \leq 1.0$) を用いて、以下の(31)式によって、入力画像の画素値 $I(x, y)$ が大きいほどその値が大きくなるような、仮のしきい値 $E_{tmp}(x, y)$ を設定する。

【0125】

【数31】

$$E_{tmp}(x, y) = rI(x, y) \quad \dots (31)$$

【0126】その後、このしきい値 $E_{tmp}(x, y)$ をエッジ強度 $G(x, y)$ により修正して実際に用いるしきい値 $E(x, y)$ を決定する。例えば、(8)式における正規化のための定数 E_{min}, E_{max} をそれぞれ0.0, 1.0として、(8)式によってエッジ強度に応じた係数 $G(x, y)$ を算出するようとする。これを以下の(32)式のように、仮のしきい値 $E_{tmp}(x, y)$ に積算して最終的なしきい値 $E(x, y)$ を求める。これにより、入力画像の画素値 $I(x, y)$ が大きいほどその値が大きくなると共に、エッジ強度 $G(x, y)$ が大きいほどその値が小さくなるよう、しきい値 $E(x, y)$ が制御される。

【0127】

【数32】

$$E(x, y) = E_{tmp}(x, y)G(x, y) \quad \dots (32)$$

【0128】イプシロンフィルタ12のしきい値 $E(x, y)$ は、入力画素の空間的变化が照明成分の変化によるものか、物体表面の反射率の変化によるものかを分離する役割を担うが、物体表面の反射率の変化が小さい場合でも照明レベル自体が大きいと画素値 $I(x, y)$ の変化は大きくなる。すなわち、照明レベルの大きな変化と強い照明下における小さな反射率の変化とをどのように区別するかが問題となる。本実施の形態では、画素レベルが大きいほどイプシロンフィルタ12のしきい値 $E(x, y)$ を大きく設定するようしているが、これにより画素値 $I(x, y)$ の変化における照明レベルの影響を軽減でき、より適切に照明成分を抽出することが可能となる。

【0129】以上説明したように、本実施の形態によれば、エッジ強度 $G(x, y)$ のみならず、入力画像の画素レベルを考慮して、イプシロンフィルタ12のしきい値 $E(x, y)$ の制御を行うようにしたので、イプシロンフィルタ12において、より適切に照明成分を抽出することが可能となる。

【0130】【第4の実施の形態】次に、本発明の第4の実施の形態について説明する。なお、以下の説明では、上記第1～第3の実施の形態における構成要素と実質的に同一の機能を有する部分には同一の符号を付し、適宜説明を省略する。

【0131】図15は、本発明の第4の実施の形態に係

る画像処理装置の構成を示している。本実施の形態に係る画像処理装置の構成は、上記第3の実施の形態(図14)とほぼ同じであるが、特に、各画素ごとに2種類のしきい値 $E_{lo}(x, y), E_{up}(x, y)$ を用いてイプシロンフィルタのしきい値制御を行った点が上記第3の実施の形態とは異なる。

【0132】本実施の形態におけるしきい値制御器11Bでは、各画素ごとに大きさの異なる2種類のしきい値 $E_{lo}(x, y), E_{up}(x, y)$ を算出し、それらによ

10 ってイプシロンフィルタ12Aのしきい値制御を行う。すなわち、しきい値制御器11Bでは、例えば、あらかじめ設定された大きさの異なる2つの係数 r_l, r_u ($0.0 \leq r_l, r_u \leq 1.0$) を用いて、以下の(33)式((33A), (33B))のように、2種類の仮のしきい値 $E_{tmplo}(x, y), E_{tmpup}(x, y)$ を算出する。そして、それらを第1のしきい値 $E_{lo}(x, y)$ および第2の $E_{up}(x, y)$ として、イプシロンフィルタ12Aに出力する。

【0133】

【数33】

$$E_{tmplo}(x, y) = r_l \times I(x, y) \quad \dots (33A)$$

$$E_{tmpup}(x, y) = r_u \times I(x, y) \quad \dots (33B)$$

【0134】本実施の形態におけるイプシロンフィルタ12Aでは、しきい値制御器11Bで算出された2つのしきい値 $E_{lo}(x, y), E_{up}(x, y)$ によりしきい値処理を行う。イプシロンフィルタ12Aでの処理は、より詳しくは、例えば、図16に示した構成により、以下のようにして行われる。差分器20によって算出され

30 た差分値 $D(x, y)$ は、本実施の形態においては絶対値算出器21のほかに符号判定器24にも送られる。

【0135】符号判定器24では、差分値 $D(x, y)$ の符号を判定し、その結果をスイッチ27に送る。

【0136】第1の比較器25では、しきい値制御器11Bから送られてくる第1のしきい値 $E_{lo}(x, y)$ を用いて、第1の実施の形態と同様、(12)式により信号の選択を行う。すなわち、絶対値算出器21で算出された値 $AD(dx, dy)$ としきい値 $E_{lo}(x, y)$ を比較し、その結果に応じて、注目画素の値 $I(x, y)$ または近傍画素の値 $I(x+dx, y+dy)$ のいずれか一方を選択し、それを値 $J(dx, dy)$ として出力する。

【0137】第2の比較器26では、しきい値制御器11Bから送られてくる第2のしきい値 $E_{up}(x, y)$ を用いて、第1の実施の形態と同様(12)式により信号の選択を行う。すなわち、絶対値算出器21で算出された値 $AD(dx, dy)$ としきい値 $E_{up}(x, y)$ を比較し、その結果に応じて、注目画素の値 $I(x, y)$ または近傍画素の値 $I(x+dx, y+dy)$ のいずれか一方を選択し、それを値 $J(dx, dy)$ として出力

する。

【0138】スイッチ27では、符号判定器24の判定結果をもとに、第1の比較器25または第2の比較器26の出力のいずれか一方を選択し、線形ローパスフィルタ23に送る。スイッチ27では、例えば、符号判定結果が正であることを示している場合には、第1の比較器25の出力を選択する。逆に、判定結果が負である場合には、第2の比較器26の出力を選択する。

【0139】本実施の形態では、近傍画素の値 $I(x + d_x, y + d_y)$ が現在の注目画素の値(近傍領域NBの中央の値) $I(x, y)$ よりも大きい場合にはしきい値 $E_{up}(x, y)$ が用いられ、小さい場合には $E_{lo}(x, y)$ が用いられる。すなわち、イプシロンフィルタ12Aにおいて、高レベル側と低レベル側とで異なるしきい値を設定することが可能となっている。特に、第2のしきい値 $E_{up}(x, y)$ が第1のしきい値 $E_{lo}(x, y)$ よりも大きくなるようにすることで、第3の実施の形態と同様、画素値の変化に含まれる照明成分の影響を軽減することができ、より適切に照明成分を抽出することが可能となる。

【0140】【第5の実施の形態】次に、本発明の第5の実施の形態について説明する。なお、以下の説明では、上記第1～第4の実施の形態における構成要素と実質的に同一の機能を有する部分には同一の符号を付し、適宜説明を省略する。

【0141】図17は、本発明の第5の実施の形態に係る画像処理装置の構成を示している。本実施の形態に係る画像処理装置の構成は、上記第1の実施の形態(図1)と類似しているが、特に、はじめに入力画像の画素レベルに例えば対数変換などの非線形な変換を施すようにした点が異なる。

【0142】すなわち、本実施の形態においては、回路の入力段に対数変換器17を設置し、はじめに入力画像の各画素値 $I(x, y)$ に対して(1)式に示した対数変換を施すようになっている。またこれに伴い、イプシロンフィルタ12で得られた照明成分 $R(x, y)$ を差し引くための除算器13が減算器18に、圧縮された照明成分 $C_R(x, y)$ を非照明成分 $S(x, y)$ に積算するための乗算器15が加算器19に置き換えられている。これらは積算、除算が対数変換後には加算、減算となるという良く知られた事実に基づくものである。

【0143】対数変換器17によって対数変換された後の入力画像の画素値 $I_L(x, y)$ は、エッジ強度算出器10、イプシロンフィルタ12、および減算器18に送られる。エッジ強度算出器10およびイプシロンフィルタ12では、その画素値 $I_L(x, y)$ に基づいて、上記第1の実施の形態と同様の処理を行う。一方、減算器18では、各画素値 $I_L(x, y)$ から、イプシロンフィルタ12で得られた照明成分 $R(x, y)$ を減算することにより、入力画像から照明成分を除去し、その結

果得られる非照明成分 $S(x, y)$ を加算器19に出力する。加算器19では、非照明成分 $S(x, y)$ に補正照明成分 $C_R(x, y)$ を加算することで画像信号を復元し、上記第1の実施の形態と同様、その結果の画像信号 $O(x, y)$ を図示しない伝送路、記憶装置または表示装置などに出力する。

【0144】本実施の形態で用いた対数変換は、それ自体がダイナミックレンジの圧縮効果を持ち、入力レベルが高いほど画素値 $I(x, y)$ が大きく圧縮される。これにより、上記第3および第4の実施の形態と実質的に同様、画素値の空間的な変化における照明レベルの影響が軽減されることになり、より適切に照明成分を抽出することが可能となる。

【0145】なお、本実施の形態では、非線形な変換として対数変換を行う例について説明したが、対数変換以外の他の非線形な変換を行うようにしても良い。

【0146】

【発明の効果】以上説明したように、請求項1ないし8のいずれか1項に記載の画像処理方法または請求項9ないし16のいずれか1項に記載の画像処理装置によれば、入力画像上の各位置ごとに算出されたエッジ強度に基づいて、イプシロンフィルタで用いられるしきい値を制御すると共に、そのしきい値の制御されたイプシロンフィルタからの出力値に応じて、画素値を変換するための係数を算出し、その算出された係数により、各画素ごとに画素値の変換を行うようにしたので、複数の異なる照明が存在する場合にも、それらの境界を適切に抽出することが可能となり、不自然な画像パターンの発生を抑えて、主観的に好ましいダイナミックレンジの圧縮を実現できる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1の実施の形態に係る画像処理装置の構成を示すブロック図である。

【図2】画像の走査方向を示す説明図である。

【図3】レベル変換関数の例について示す説明図である。

【図4】図1に示した画像処理装置におけるイプシロンフィルタの構成を示すブロック図である。

【図5】従来法による再現画像と図1に示した画像処理装置による再現画像との違いについて示す説明図である。

【図6】レベル変換関数と係数算出関数との関係について示す説明図である。

【図7】イプシロンフィルタの効果について示す説明図である。

【図8】しきい値固定のイプシロンフィルタのエッジ周辺における振る舞いについて示す説明図である。

【図9】しきい値固定のイプシロンフィルタにおいて生ずるレベル勾配の逆転現象について示す説明図である。

【図10】イプシロンフィルタの出力に用いられるレベ

ル変換関数とその微分値との関係を示す説明図である。

【図11】レベル変換曲線における入力レベルと圧縮率の大小関数について示す説明図である。

【図12】本発明の第2の実施の形態に係る画像処理装置の構成を示すブロック図である。

【図13】図12に示した画像処理装置における係数算出器において用いられる係数算出関数の例について示す説明図である。

【図14】本発明の第3の実施の形態に係る画像処理装置の構成を示すブロック図である。

【図15】本発明の第4の実施の形態に係る画像処理装置の構成を示すブロック図である。

【図16】図15に示した画像処理装置におけるイプシロンフィルタの構成を示す説明図である。

【図17】本発明の第5の実施の形態に係る画像処理装置の構成を示すブロック図である。

【図18】従来用いられているレベル変換関数の例について示す説明図である。

【図19】従来用いられている他のレベル変換関数の例について示す説明図である。

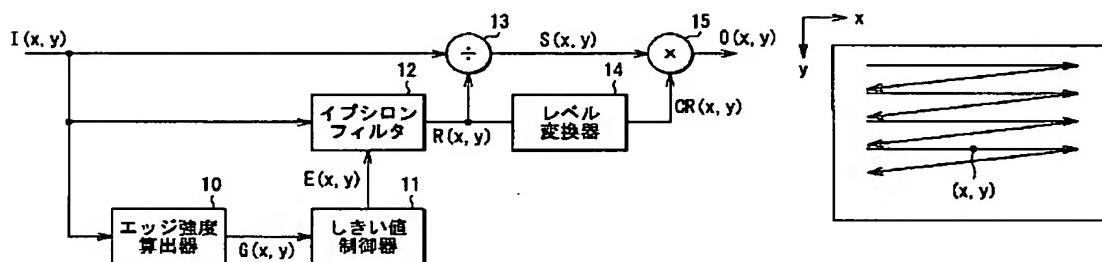
【図20】ヒストグラムイコライゼーションの原理について示す説明図である。

【図21】Multiscale retinex法の問題点について説明するための図である。

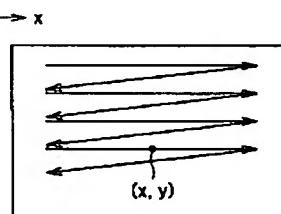
【符号の説明】

- 10 1 0…エッジ強度算出器、1 1…しきい値制御器、1
2, 1 2 A…イプシロンフィルタ、1 3…除算器、1 4
…レベル変換器、1 5…乗算器、1 6…係数算出器、1
7…対数変換器、1 8, 2 0…差分器、1 9…加算器、
2 1…絶対値算出器、2 2, 2 5, 2 6…比較器、2 3
…線形ローパスフィルタ(LPF)、2 4…符号判定
器、2 7…スイッチ。

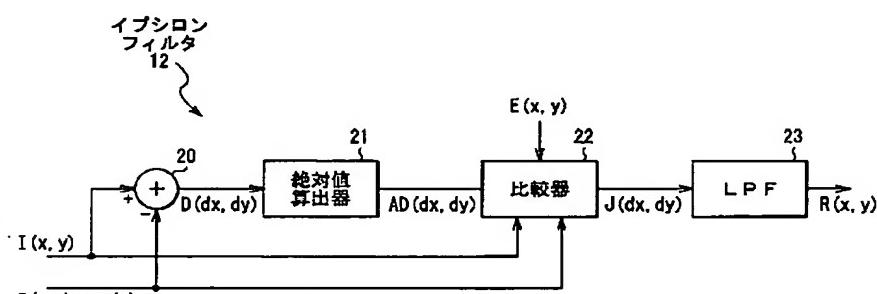
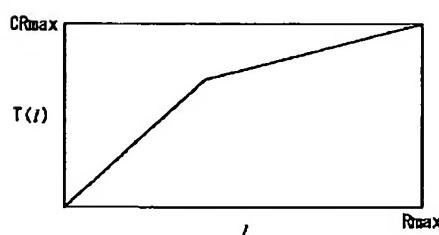
【図1】



【図2】

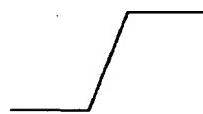


【図3】

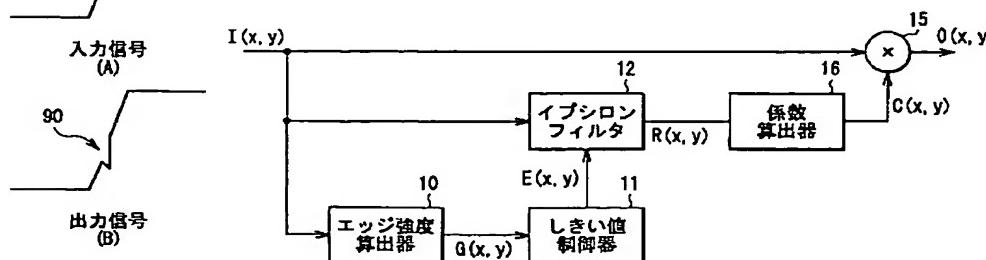


【図4】

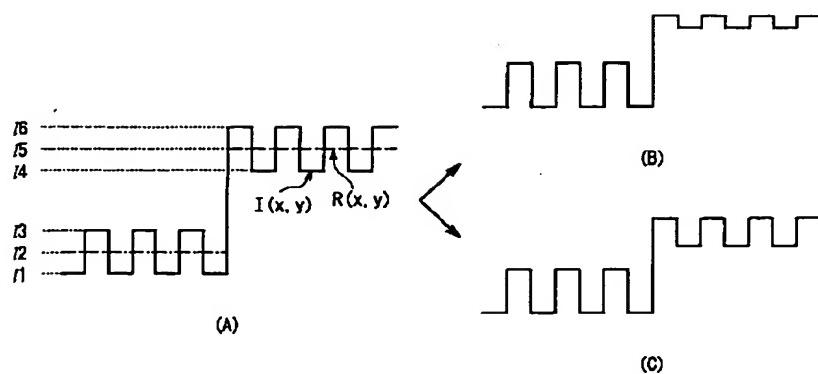
【図9】



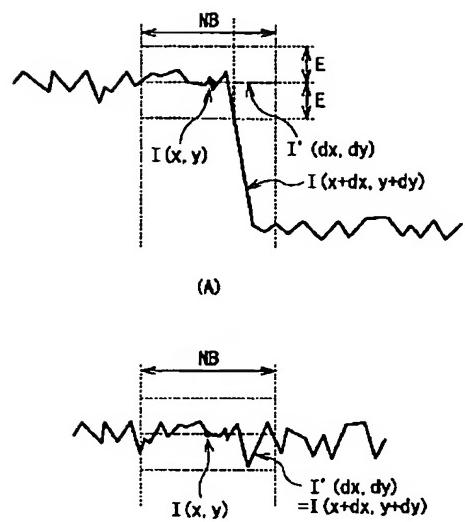
【図12】



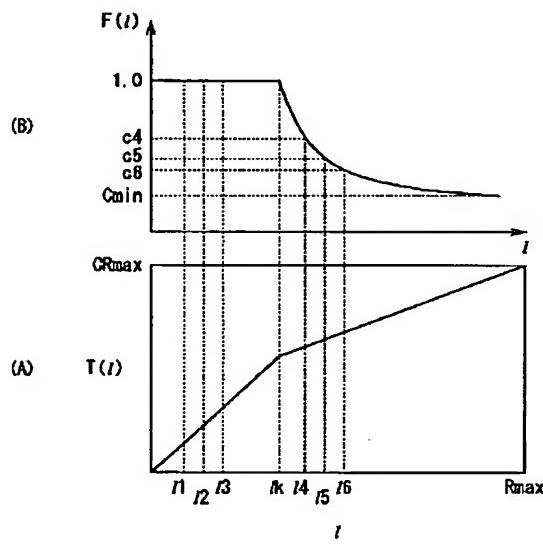
【図 5】



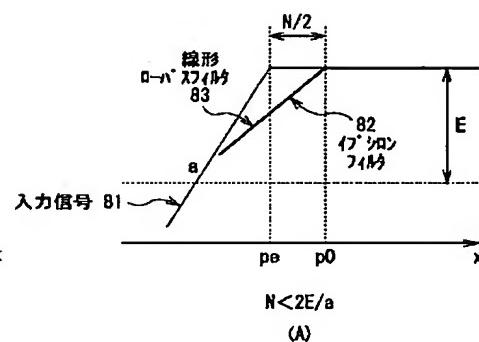
【図 7】



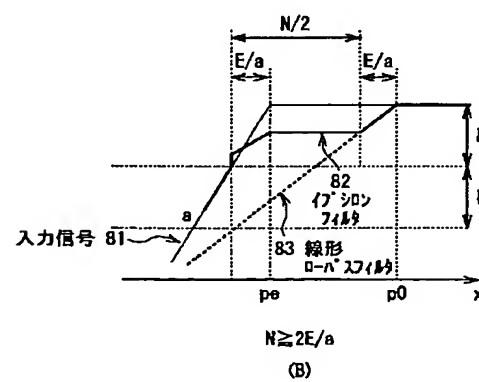
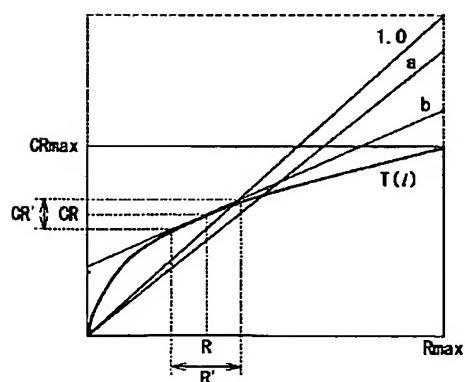
【図 6】



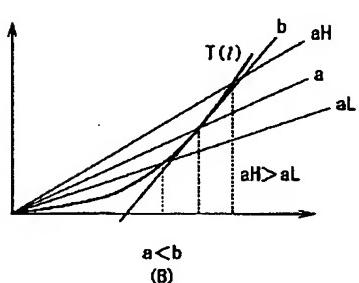
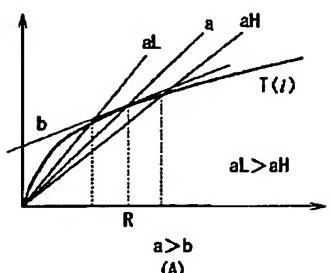
【図 8】



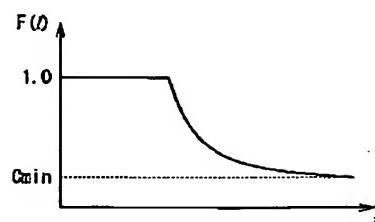
【図 10】



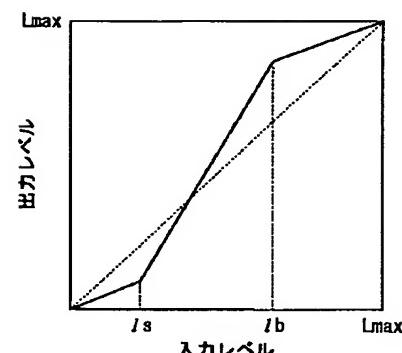
【図 1 1】



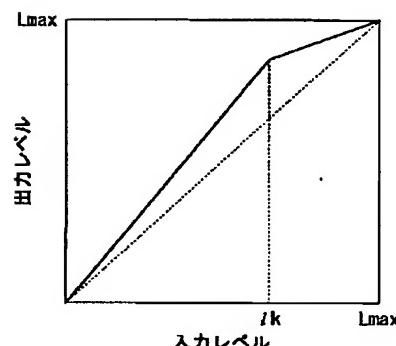
【図 1 3】



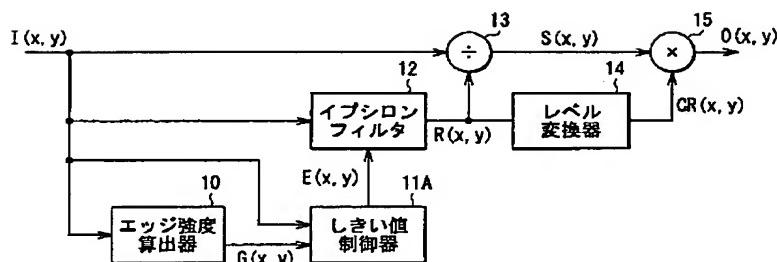
【図 1 8】



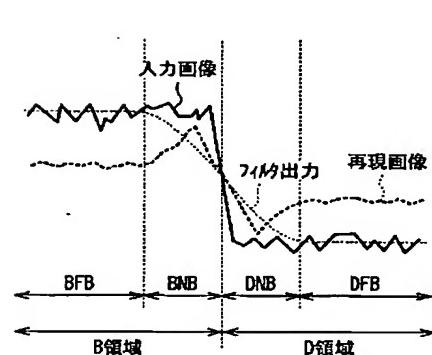
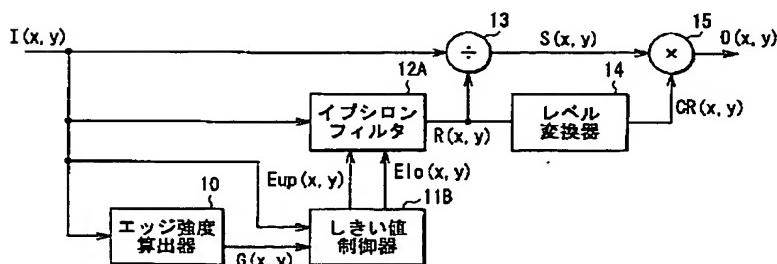
【図 1 9】



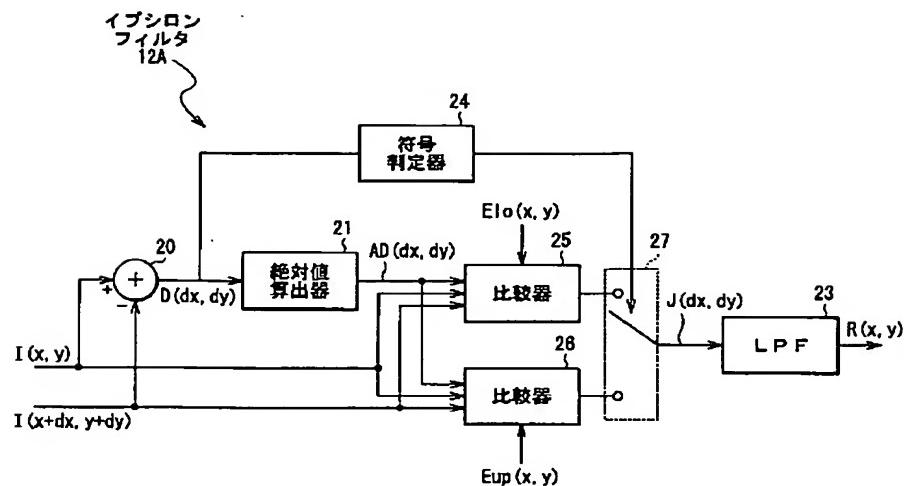
【図 1 4】



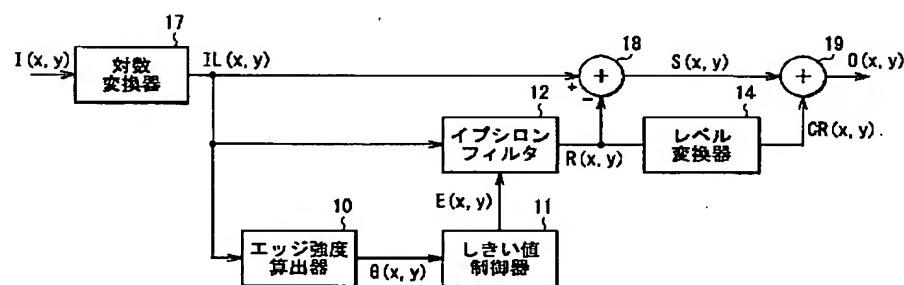
【図 1 5】



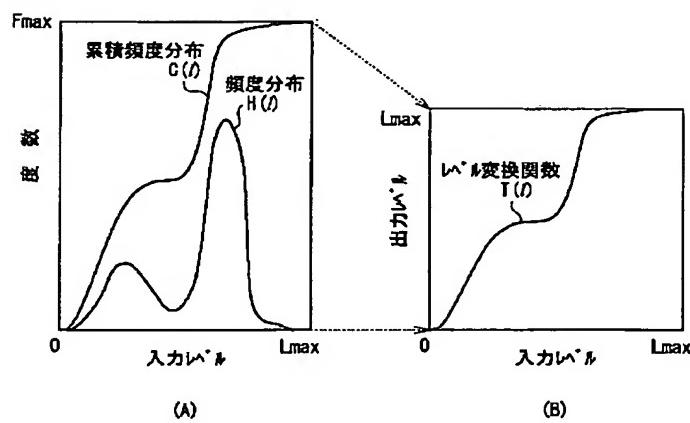
【図16】



【図17】



【図20】



フロントページの続き

F ターム(参考) 5B057 AA11 CA08 CA12 CA16 CB08
CB12 CB16 CC01 CE06 CE11
5C021 PA17 PA34 PA53 PA58 PA62
PA66 RA02 XA14 XA35 XA50
5C077 LL04 MP01 PP01 PP10 PP47
PP48 PQ08 PQ12 PQ20 SS02
SS06 TT02